PAT-NO:

JP358047741A

DOCUMENT-IDENTIFIER: JP 58047741 A

TITLE:

FEEDING AND DELIVERING DEVICE OF LETTERS AND

CARDS

PUBN-DATE:

March 19, 1983

INVENTOR-INFORMATION:

NAME

SASAKI, YOSHIMI

ASSIGNEE-INFORMATION:

NAME

COUNTRY

TOSHIBA CORP

N/A

APPL-NO:

JP56143477

APPL-DATE: September 11, 1981

INT-CL (IPC): B65H007/16, B65H003/12

US-CL-CURRENT: 271/149

ABSTRACT:

PURPOSE: To enable to smoothly deliver letters and cards one by one by a

method wherein the thickness of letters and cards such as postal matter or the

like are detected and counted and a shifting mechanism of letters and cards is

shifted in proportion to the shifting amount calculated based upon said counted

values and instructed thickness and to the displacement amount of a pressure

detection lever.

CONSTITUTION: Letters and cards 17 stood upright on a feed table

one by one by means of an outward carrier belt 19 and counted with a counter 31

and the shifting amount in proportion to the thickness of letters and

cards

counted is calculated at a multiplier 32 in order to drive a pulse motor 14 so

as to shift a feed pin 15 by every predetermined distance. Under the state as

mentioned above, when no pressure is turned to be applied on letters and cards

due to the difference between the indicated mean thickness and the actual

thickness of letters and cards, the pressure $\underline{\text{detection}}$ lever 21 pivots so as to

allow either or all of <u>light</u>- receiving elements 24∼26 to issue H signals.

A controlling circuit 33 initializes a counter 31 and a shifting amount

calculating circuit 34 and as well as shifts the feed pin 15 so as to heighten

the pressure to be applied on latters and cards at high speed when all the

light receiving elements 24∼26 issue H signals or at medium speed when the

light receiving elements 24 and 25 issue H signals or at low speed when the

light receiving element 24 issues a H signal. Accordingly, even when letters

and cards are delivered while the detection lever is kept depressed, letters

and cards can be delivered smoothly one by one.

COPYRIGHT: (C) 1983, JPO&Japio

(9) 日本国特許庁 (JP)

⑩特許出願公開

⑩公開特許公報(A)

昭58—47741

Int. Cl.³
B 65 H 7/16
3/12

識別記号

庁内整理番号 7376—3F 7140—3F **43公開 昭和58年(1983)3月19日**

発明の数 1 審査請求 未請求

(全 5 頁)

69紙葉類の供給取出し装置

20特

頁 昭56—143477

❷出

質 昭56(1981)9月11日

⑫発 明 者 佐々木芳美

川崎市幸区柳町70番地東京芝浦

電気株式会社柳町工場内

の出 願 人

人 東京芝浦電気株式会社

川崎市幸区堀川町72番地

個代 理 人 弁理士 鈴江武彦

外2名

明 欄 書

1. 発明の名称

紙業類の供給取出し装置

2. 特許請求の範囲

紙業規を移動機構により供給し、との 紙業機 を真空吸着機構により取出す紙業側の供給取出 し装備において、前配真空吸着機構の前方へ一 端が導出して配置され前配紙業績の圧力に応じ て変位する圧力検知レペーと、この圧力検知レ パーの変位量を検知する第1の検知器と、特配 供給される紙業類の平均の厚さを指示する厚さ 指示手段と、韓配真空吸着機構の近傍に設けら れ時配取出された紙業類を検知する第8の検知 巻と、この検知器の出力に応じて取出し低準備 の枚数を計数し、この計数論果と前記序を指示 手段による厚さとにより特記移動機構の非動機 を算出し、この算出した移動量と実践の参加機 構の移動量との差を検出する手度と、この手度 による移動量の差と前配第1の検知器の検知論 果とに応じて前配供給される紙業銀の撤退温度

を制御する手段とを具備したことを特徴とする 紙業績の供給取出し装置。

3.発明の詳細な説明

この発明はたとえば郵便物などの 紙業類の取出しを行う紙業類の供給取出し装置に関する。

第2回(a)に示す信号で半導体リレーをを認動することにより会速でモータッを回転せしめ、受 光素子 4 ・ 5 からの受光信号が制御回路 5 に供 給されたことを、アレロ路 1 のが成立し、第2 図の)に示す信号の、半導体リレー 8 を認め、 でモータッを回転せしている。 でモータッを回転をしている。 でモータッを回転をしている。 でモータッを回転をしている。 のの受光をより、中途でモータッを回転をしている。 第2回(c)に示す信号により、半導体リレー 8 を 駆動することにより、半導体リレー 8 を 駆動することにより、のいずれからも受光信 号が制御回路 5 に供給されたい、モータッは回 は駆動信号を出力しないる。 を認めようにないる。

しかしながら、上記のような袋屋では、紙葉類が複数枚にわたつて扱い寄せられたまま取り出される場合がある。この場合、検知レバーが押されたままの状態つまり各受元素子の光がしや断されないままの状態で取出され、供給用の紙葉類が参助されないため、吸着ベルトと次の

紙業類との間に空間があきすぎて次の紙業類が ある時間たつてからでないと取出されず、紙業 類を1枚ずつ円滑に取出すことができなかった。

この発明は上記事情に無みてなされたもので、 その目的とするところは、検知レバーが押され たままで紙業類が取出された場合でも紙業類を 1 枚ずつ円滑に取出すことができる紙業類の供 給取出し装置を提供することにある。

以下、この発明の一実施例について第3回および第4回を参照して説明する。

第3 別は機機部を示す図である。すなわち 1 1はチェーンであり、このチェーはは 車1 2 ・ 1 3 間に無端状に毎回されている。上 車1 2 はパルスモータ 1 4 が は 回転 で またより、パルスモータ 1 4 が で またより、パルスモータ 1 の で またないまたない。 ことようにないまたない。 ないまたない。 ないない。 ないないない。 ないない。 ないない。 ないないない。 ないないない。 ないない。 ないない。 ないないない。 ないないない。 ないないない。 ないないない。 ないない。 ないない。 ないない

載量される紙業類たとえば業者。對者などの書 状17が移動するようになつている。上記書状 17は立位状態で多数枚積層して上記供給台 18上に装置されるものである。 前紀チェーン 11の長端何には、ローラ18、18…によつ て実内され、前配供給合18上に載量されて移 送される書状!?面に一部が対向して矢印方向 に走行される吸着ベルトミタが散けられており、 この仮着ベルト19の前配対向部裏側には、こ の対向部に仮着作用をもたせる表着チャンパー 20が設けられている。上配吸着ペルト20の 前面に一端が導出した圧力検知レバー 2 1 が設 けられている。との圧力検知レペーコュは曲配 春状17が一端に当装することにより、春状 11の圧力でもつて中間部の支点を中心にして 回動するもので、この場合体増の変位量を検出 するために検知器(第1の検知器)ままが設け られている。この検知器ままは発光素子ままと 3つの受光常子84.85.86で構成されて おり、上配圧力検知レベーコミの他増で発光常

子 2 3 からの光をしや断することにより圧力検知レベー 2 1 の変位量つまり書状 1 8 による圧力を検知するものである。また、上記吸着ベルト 1 9 で取出されて外部撤送ベルト 2 7 ・ 2 8 に搬送される書状 1 7 を検知する書状検知器(第 2 の検知器) 2 9 が設けられている。この書状検知器 2 9 は発光来子と受光来子とからなる周知のもので構成されている。

第4 団は制御部を示すものであり、すなわち 書状検知器 2 9 の出力は増福回路 3 0 を 9 4 3 1 カウンタ 3 1 に供給される。このカウンタ 5 1 は前される。この乗算回路 3 3 は日母 80 2 2 に供給される。この乗算回路 3 3 は日母 80 ない厚さ設定スインチからの厚さ指定ののから ない厚さ設定スインチからの厚さまかりなり ないである。また、モカ検知器 2 2 の各受 2 3 に のである。また、正カ検知器 2 3 の名子 3 4 、 2 5 、 2 5 からの信号は制御回路 3 2 に

供給される。との制御図路ままは圧力検知器 ままからの出力あるいは技法する比較回路まま の出力に応じて典記パルスモータ』』の脳動信 号を出力するものである。また、制御回路』』 はパルスモータミオの齟齬信号に応じた信号を 移動量計算回路ますに出力するものである。移 動量計算回路はは供給される信号により会状 1 7 の移動量を計算する回路である。上記移動 量計算回路34の出力は比較回路38に供給さ れ、この比較回路35には乗算回路32の出力 も供給されている。上記比較回路ままは乗車回 路ョョから供給される計算により得られた供給 ピンの移動量と、移動量計算回路ませから供給 される実験の供給ピンの参加量とを比較するも のである。上記比較回路ままの出力は制御回路 ょうに供給される。また、上記制御回路 ょっか らの脳難信号はインパータ回路88を介して半 導体リレー(ソリツドステートリレー)ますに 供給される。との半導体リレーまでは供給され る風動信号に応じた動作時間分パルスモータ

1 4を駆動せしめるものである。 次に、このような構成において動作を説明す る。まず、多数枚の書状17の供給台16上に 立位状態で軟置し、しかもその書状まりの平均 の厚みを聞示しない厚み設定スイッチにより設 定する。そして、1枚目の書状!?が表着ベル トレタによつて取出されて外部撤送ベルト27。 ≇∥によって搬送される。この搬送により、書 状検知器 3 9 からの検知信号がカウンタ 3 1 に 供給され、カウンタョニがカウントアップされ る。とのカウンタミュのカウント値と書状ュァ の厚さに応じた移動量が乗集回路。ままで計算さ れる。このとき、移動量計算回路までは「零」 となつているため、比較回路ままからその差に 応じた信号が出力される。これにより、制御回 路ままから所定の駆動信号が出力され、半導体 リレースでが対応する時間動作する。すると、 その動作時間分パルスモーター(が影動される

でとにより、供給ピンェゟが所定距離移動する。

とれにより、書状17が供給ピン18の参動距

能分移動する。また、制御回答』』は上記服動信号を移動量計算回路』《に供給しているため、その計算回路』《は駆動信号に応じたパルスモータ』《の回転にともなった供給ピン』』の移動量を計算する。以後、『枚目以後も上記同様に動作して書状』『が移動されるようになっている。

受光果子まらへの光がしや断される。すると、 受光常子』(18から。16個号が供給され、 制御国路ままはパルスモータまるを中途で駆動 させるための悪動信号を出力する。これにより パルスモータ14は中速で回転し、供給ピン 18が移動され、着状 17が移動される。そし て、圧力検知レバーままへの圧力が強まり、そ の圧力検知レパーままにより発光素子ままから 受光素子 2 5 、 2 6 への光がしや断される。す ると、受光素子』(から 11 借号が出力され、 制御回路ままはパルスモータますを低速で駆動 させるための風動信号を出力する。これにより、 パルスモータミは低速で回転し、供給ピン 18が参照され、春秋17が参照される。さら に、圧力検知レパーは1への圧力がもつと強ま り、その圧力検知レパーままにより発光素子が 5 受光常子 3 4 。 3 5 。 3 6 への光がしや断さ れる。すると、受光衆子24、25、26から 信号が出力されず、制御回路ョョはパルスモー タ14の駆動信号の出力を停止する。とれによ

特間昭58-47741(4)

り、パルスモータ』 4 が停止し、供給台』 5 上の書状』 7 も停止する。この技、教者ベルト 』 9 に教着された書状』 7 を取出して、上述した取出した書状』 7 の検知に応じて供給台』 6 上の書状』 7 を移動する動作が同様に行われる。

上記したように、書状の1枚ごとの取出しに応じて供給合上の書状を移動し、しかもその書状による圧力が弱まつたとき圧力検知レベーの変位量に応じて供給台上の書状を移動するようにしたので、検知レベーが押されたままで書状が取出された場合でも書状を1枚ずつ円滑に取出すことができる。

以上許述したようにこの発明によれば、取出された紙業類を検知し、この検知競果により取出し紙業類の枚数を計数し、この計数結果と厚意により移動機構の移動量を算出し、この算出し、た移動量と実際の移動機の移動量との差を検出し、この多動量の差分、移動機構を移動することにより紙業類を移動し、しかも圧力検知レバーの変位量に応じて

参動機構を移動するととにより紙業類を移動するようにしたので、検知レバーが押されたままで紙業類が取出された場合でも紙業類を1枚ずつ円滑に取出すことができる紙業類の供給取出し装置を提供できる。

4.図面の簡単な説明

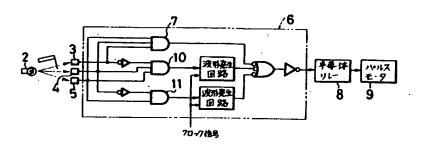
第1回は従来の紙業類の供給取出し装置における制御器を被略的に示す因、第2回(a)。(b)。(c)は第1回における駆動信号の出力例を示す包、第3回はこの発明の紙業類の供給取出し装置における機構部の被略構成を示す側面圏、第4回は第3回における制御器の被略構成プロック圏である。

まる…パルスモータ、18…供給ピン、18 …供給合、17…容状(紙葉類)、19…供給 ベルト、30…吸着チャンパー、21…圧力検 知レパー、23…検知器(第1の検知器)、 39…容状検知器(第2の検知器)31…カウ ンダ、32…乗算図路、33…側側図路、34 …夢動量計算図路、35…比較図路、37…半

導体リレー。

出頭人代理人 弁理士 鈴 江 武 彦

第1図



第 2 図

